



## Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

**Aktenzeichen:** 100 00 303.6

**Anmeldetag:** 05. Januar 2000

**Anmelder/Inhaber:** ROBERT BOSCH GMBH, Stuttgart/DE

**Bezeichnung:** Verfahren und Vorrichtung zum Austausch von Daten zwischen wenigstens zwei mit einem Bussystem verbundenen Teilnehmern

**IPC:** H 04 L, G 08 C, G 06 F

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 03. November 2000  
Deutsches Patent- und Markenamt  
Der Präsident  
Im Auftrag

Seiler



05.01.00 Sy

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10     Verfahren und Vorrichtung zum Austausch von Daten zwischen  
wenigstens zwei mit einem Bussystem verbundenen Teilnehmern

Stand der Technik

15     Die Erfindung betrifft Verfahren und Vorrichtung zum  
Austausch von Daten zwischen wenigstens zwei mit einem  
Bussystem verbundenen Teilnehmern gemäß den Merkmalen der  
unabhängigen Ansprüche.

20     Als Stand der Technik in der automobilen Vernetzung wird  
seit einigen Jahren das CAN-Protokoll eingesetzt. Die  
Kommunikation ist dort ereignisgesteuert geregelt. Sehr  
große Lasten können erzeugt werden, wenn das Senden  
25     verschiedener Nachrichten zur gleichen Zeit initiiert werden  
soll. Der nicht-destruktive Arbitrierungsmechanismus von CAN  
garantiert, daß sequentielle Senden aller Nachrichten gemäß  
der Priorität ihrer Identifier bzw. Kennungen. Für harte  
Echtzeitsysteme muß vorab eine Analyse der Laufzeiten und  
Buslasten für das gesamte System gemacht werden, um sicher  
30     zu gehen, daß alle Nachrichten-Deadlines eingehalten werden  
können (selbst unter Spitzenbelastung).

Es gibt bereits Kommunikationsprotokolle, die auf einer  
zeitgesteuerten Abarbeitung basieren, wie z.B. TTP/C oder  
35     Interbus-S. Die Besonderheit hierbei ist, daß der Buszugriff

bereits vorab durch Vergabe von Sendezeitpunkten geplant wird. Während der Laufzeit kann es somit zu keinen Kollisionen kommen. Ebenso wird aber eine Spitzenlast am Kommunikationsbus vermieden. Dabei ist der Bus also häufig  
5 nicht vollständig ausgelastet.

Bei solchen zeitgesteuerten Systemen mit verteilten Uhren sind Synchronisationsmechanismen erforderlich und bekannt, wie z.B. Synchronisation auf Pegelwechsel einzelner  
10 Bits usw.

Dadurch werden häufig zum Ausgleich von Toleranzen Abstände zwischen einzelnen Nachrichten notwendig, wodurch die Effizienz der Busauslastung herabgesetzt wird.

15 Es zeigt sich, daß der Stand der Technik nicht in jeder Hinsicht optimale Ergebnisse zu liefern vermag.

#### Vorteile der Erfindung

20 Die Erfindung beinhaltet somit ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Austausch von Daten in Nachrichten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, welche mittels eines Bussystems verbunden sind und eigene Zeitbasen aufweisen, wobei die,  
25 die Daten enthaltenden Nachrichten durch die Teilnehmer über das Bussystem übertragen werden und ein erster Teilnehmer in einer Funktion als Zeitgeber die Nachrichten zeitlich derart steuert, dass er wiederholt eine Referenznachricht, die eine Zeitinformation bezüglich der Zeitbasis des ersten  
30 Teilnehmers enthält, in einem vorgebbaren zeitlichen Abstand über den Bus überträgt, wobei der wenigstens zweite Teilnehmer mittels seiner Zeitbasis eine eigene Zeitinformation abhängig von der Zeitinformation des ersten Teilnehmers bildet, wobei aus den beiden Zeitinformationen  
35 ein Korrekturwert ermittelt wird und der zweite Teilnehmer

seine Zeitinformation und/oder seine Zeitbasis abhängig von dem Korrekturwert anpasst.

5 Dabei wird als zugrundeliegendes Bussystem bzw. Busprotokoll insbesondere zweckmässigerweise der CAN-Bus eingesetzt. Die Erfindung bezieht sich aber allgemein auf jedes Bussystem bzw. Busprotokoll bei welchem eine objektorientierte Nachrichten- bzw. Datenübertragung eingesetzt wird, also die Nachricht und/oder die darin enthaltenen Daten durch eine  
10 Kennung (Identifizier) eindeutig erkennbar sind. Dies gilt für alle Busse bei denen also nicht die Teilnehmer sondern die Nachrichten bzw. deren Daten adressiert werden, insbesondere den CAN-Bus.

15 Dabei werden die Nachrichten vorteilhafterweise durch einen ersten Teilnehmer zeitlich derart gesteuert, dass der erste Teilnehmer wiederholt eine Referenznachricht in wenigstens einem vorgebbaren zeitlichen Abstand über den Bus überträgt und der zeitliche Abstand in Zeitfenster vorgebbbarer Länge  
20 unterteilt wird, wobei die Nachrichten in den Zeitfenstern übertragen werden.

Die Erfindung umfaßt vorteilhafterweise somit gegenüber dem Stand der Technik eine höhere Protokollschicht zu dem  
25 eigentlichen Bus(CAN)-Protokoll, das im Rahmen der erfindungsgemäßen zeitgesteuerten Kommunikation unverändert erhalten bleibt. Die zeitgesteuerte Kommunikation erlaubt es somit vorteilhafterweise, den Bus voll auszulasten und gleichzeitig die Latenzzeiten für jede Nachricht auf einem  
30 definierten Wert zu halten.

Die Erfindung umfaßt also eine zyklisch ablaufende Übertragung von Bus(CAN)-Nachrichten. Dadurch wird ein deterministisches und zusammensetzbares Kommunikationssystem  
35 erzeugt. Ein solches System wird bei dieser Erfindung im

Weiteren als "TTCAN" bezeichnet. Ebenso wird im Weiteren von einem CAN-Bus ausgegangen, wobei wie oben genannt die Überlegungen allgemein für alle Bussysteme bzw. Busprotokolle mit objektorientierter Nachrichtenübertragung gelten.

5

Zweckmäßigerweise werden die Referenznachricht und die nachfolgenden Zeitfenster bis zur nächsten Referenznachricht zu einem ersten Zyklus vorgegebbarer Länge und/oder vorgegebbarer Struktur zusammengefasst, wobei die Struktur der Länge, Anzahl und zeitlichen Position der auf die Referenznachricht folgenden Zeitfenster in dem zeitlichen Abstand entspricht.

10

15

Weiterhin werden vorteilhafterweise mehrere erste Zyklen gleicher Struktur zu einem zweiten Zyklus zusammengefasst, wobei in dem zweiten Zyklus auch Nachrichten in Zeitfenstern wiederholt übertragen werden, deren zeitlicher Abstand größer ist als die zeitliche Länge des ersten Zyklus.

20

25

Zweckmäßigerweise unterbleibt in wenigstens einem Zeitfenster des ersten oder des zweiten Zyklus eine zyklische Nachrichtenübertragung. In diesen zunächst leeren Zeitfenstern können dann arbitrierende Nachrichten übertragen werden, also solche, die nicht zyklisch übertragen werden müssen sondern wenn z.B. bestimmte Abläufe beendet sind zur Verfügung stehen.

30

Vorteilhafterweise wird jeder erste Zyklus mit einer Referenznachricht gestartet und der wenigstens zweite Teilnehmer ermittelt einen Abstand seiner Zeitbasis zur Zeitbasis des ersten Teilnehmers. Damit kann zweckmäßigerweise aus der Differenz zweier Abstände der Zeitbasen der wenigstens zwei Teilnehmer der Korrekturwert ermittelt werden.

35

Dadurch kann vorteilhafterweise ein Abgleichen der Ganggenauigkeit der in einem TTCAN-System verteilten lokalen Uhren erfolgen, um Sende- und Empfangszeitpunkte genauer als im Stand der Technik zu synchronisieren.

5

Weiterhin von Vorteil ist, dass die Uhren in den einzelnen Stationen dadurch eine größere Toleranz der Ganggenauigkeit (billigere Bauelemente, insbesondere Oszillatoren) zwischen den Synchronisationsintervallen aufweisen können.

10

Zweckmässigerweise können die ersten Zyklen oder Basiszyklen (Abstand zwischen zwei Referenzbotschaften) größer werden womit die Effizienz der Busauslastung steigt.

15

Weiterhin von Vorteil ist, dass die Länge eines Basiszyklus ist nicht mehr durch die Toleranz der einzelnen Uhren limitiert ist und dass die bei anderen Verfahren zum Ausgleich von Toleranzen nötigen Abstände zwischen den einzelnen Botschaften (sog. „Inter-frame-gaps“) entfallen

20

können.

Weitere Vorteile und vorteilhafte Ausgestaltungen ergeben sich aus der Beschreibung und den Merkmalen der Ansprüche.

25

Zeichnung

Die Erfindung wird nachfolgend anhand der in der Zeichnung enthaltenen Figuren dargestellt.

30

Dabei zeigt Figur 1 schematisch ein Bussystem mit mehreren Teilnehmern.

In Figur 2 ist der prinzipielle Ablauf der ersten Zyklen oder Basiszyklen und der zweiten Zyklen, der Gesamtzyklen über der Zeit dargestellt.

35

Figur 3 veranschaulicht im Detail die Anlage und Nachrichtenbelegung der Zeitfenster.

5 In Figur 4 wird dann ein Gesamtzyklus mit 7 Basiszyklen und diversen Sendegruppen der Nachrichten sowie arbitrierender Nachrichten dargestellt.

10 Figur 5 zeigt in Anlehnung an Figur 1 die Korrektur (Driftkorrektur) der lokalen Zeitbasen bzw. Zeitinformationen.

In Figur 6 ist in Form eines Blockschaltbildes ein Beispiel für die Driftkorrektur selbst detailliert dargestellt.  
15 Dieses Blockschaltbild kann in Hardware und/oder Software realisiert werden.

#### Beschreibung der Ausführungsbeispiele

20 TTCAN basiert im wesentlichen auf einer zeitgesteuerten, periodischen Kommunikation, die durch einen Zeitgeber (Knoten, Teilnehmer) mit Hilfe einer Zeitreferenznachricht, oder kürzer Referenznachricht RN getaktet wird. Die Periode bis zur nächsten Referenznachricht RN wird als Basiszyklus  
25 bezeichnet und unterteilt sich in n Zeitfenster (siehe Figur 2). Jedes Zeitfenster erlaubt das exklusive Senden einer periodischen Nachricht mit unterschiedlicher Länge. Diese periodischen Nachrichten werden in einem TTCAN-Controller durch Verwendung von Zeitmarken, die mit dem Ablauf einer  
30 logischen relativen Zeit gekoppelt sind, gesendet. TTCAN erlaubt aber auch die Berücksichtigung von freien Zeitfenstern. Diese Zeitfenster können für sogenannte spontane Nachrichten genutzt werden, wobei der Zugriff innerhalb dieser Zeitfenster auf den Bus über das  
35 Arbitrierungsschema von CAN genutzt wird (arbitrierende

Nachrichten). Die Synchronisation der Zeitgeber-Uhr (Globale Zeit gZ) mit der internen lokalen Zeit der einzelnen Knoten lZ1 bis lZ4 wird berücksichtigt und effizient umgesetzt.

Figur 1 zeigt ein Bussystem 100 mit mehreren Busteilnehmern 101 bis 105. Jeder Teilnehmer 101 bis 105 besitzt dabei eine eigene Zeitbasis 106 bis 110, die einerseits durch ein internes Mittel, wie eine Uhr, Zähler, Taktgenerator, etc. oder extern zu dem jeweiligen Teilnehmer übertragen werden kann. Die jeweilige lokale Zeitbasis lZ1 bis lZ4 ist insbesondere ein Zähler, z.B. 16-bit aufwärtszählend, der lediglich durch einen HW-Reset beeinflusst werden darf. Die lokale Zeitbasis ist hier in jedem Knoten bzw. Teilnehmer 102 bis 105 implementiert. Ein Teilnehmer, der Zeitgeber, 101 besitzt dabei eine exponierte Stellung. Seine Zeitbasis wird als globale Zeitbasis 106 mit der globalen Zeit gZ bezeichnet und ist entweder in dem Zeitgeber 101 implementiert oder wird extern an diesen übertragen. Die globale Zeit gZ wird prinzipiell in jedem Knoten aus der lokalen Zeitbasis 107 bis 110 bzw. der lokalen Zeit lZ (lZ1 bis lZ4) und einem Offset OS1 bis OS4 gebildet. Dieser Offset OSg beim Zeitgeber 101 ist in der Regel gleich Null ( $OSg = 0$ ). Alle anderen Knoten bilden ihre Sicht auf die globale Zeit gZ aus der lokalen Zeit lZ (lZ1 bis lZ4) und dem lokalen Offset OS1 bis OS4 und OSg wenn  $OSg \neq 0$ . Der Fall, dass OSg nicht Null ist, tritt z.B. auf wenn die globale Zeit gZ von aussen an den Zeitgeber 101 übertragen wird, und dieser zusätzlich eine eigene Zeitbasis 106 enthält. Dann wird auch der Zeitgeber auf die globale Zeit gZ geeicht und gZ und die Zeitbasis 106 stimmen eventuell nicht überein. Der lokale Offset ist die Differenz zwischen der lokalen Zeit zum Sendezeitpunkt (SOF, Start Of Frame) der Referenznachricht und der vom Zeitgeber in dieser Referenznachricht übertragenen Globalen Zeit.



## Lokale Zeitbasis und die Globale Zeit

Lokale Zeitbasis: Die lokale Zeitbasis ist ein Zähler, z.B. 16-bit aufwärtszählend, der lediglich durch einen HW-Reset beeinflusst werden darf. Die lokale Zeitbasis ist in jedem Knoten implementiert.

Referenzmarken Zwischenregister: Bei jedem angenommenen SOF wird das Zwischenregister mit der lokalen Zeitbasis geladen.

Referenzmarker: Wird die aktuelle Nachricht als Referenznachricht erkannt, dann wird der Wert aus dem Zwischenregister in den Referenzmarker übernommen (als lokale Referenzmarke). Der Referenzmarker wird z.B. als 16-Bit Register ausgelegt.

Zeitgeber-Referenzmarke: Das ist die von den Zeitnehmern empfangene Referenzmarke des Zeitgebers in der Referenznachricht.

Lokaler Offset zur Globalen Zeit: Der lokale Offset zur Globalen Zeit ist die Differenz zwischen der Referenzmarke im Zwischenregister und der in der Referenznachricht empfangenen Globalen Zeitmarke. Er wird zur Berechnung der Globalen Zeit aus der lokalen Zeit verwendet.

Der Offset des Zeitgebers selbst bleibt konstant. In der Referenznachricht sendet der Zeitgeber seine lokale Referenzmarke plus lokalem Offset.

Der Zeitgeber 101 ist also auch derjenige Knoten bzw. Teilnehmer, der die Zeitreferenznachricht 111 bzw. kürzer die Referenznachricht RN aussendet. Der Pfeil 112 zeigt an, dass die Referenznachricht RN 111 an die übrigen Teilnehmer 102 bis 105, insbesondere zeitgleich, versendet wird.

Die Referenznachricht RN ist die Basis für den zeitgesteuerten, periodischen Betrieb von TTCAN. Sie ist durch einen speziellen Identifier, eine spezielle Kennung, eindeutig gekennzeichnet und wird von allen Knoten, hier 102 bis 105, als Taktgeber empfangen. Sie wird von dem Zeitgeber 101 prinzipiell zyklisch ausgesendet. Die Referenznachricht kann folgende Daten beinhalten: Die Nummer des aktuellen Basiszyklus BZn, die Referenzmarke des Zeitgebers in Globaler Zeit.

Die Referenzmarke entsteht durch die Übernahme des internen Zählerstandes zum Zeitpunkt des „Start of Frame“-Bits (SOF) beim Empfang der Referenznachricht des Zeitgebers. Die Referenzmarke ist somit eine Momentaufnahme der lokalen Zeitbasis zum Empfangszeitpunkt der Referenznachricht. Die in den Teilnehmern aufgeführte Relative Zeit RZ1 bis RZ4 und RZg ist die Differenz zwischen der lokalen Zeitbasis und der letzten Referenzmarke. Alle Definitionen bezüglich der verwendeten Zeitmarken beziehen sich auf die Relative Zeit eines einzelnen Teilnehmers. Sie kann z.B. permanent als Signal vorliegen (z.B. durch Verknüpfung der beiden Registerwerte über Gatter). Die Referenzmarke bestimmt die Relative Zeit aller Knoten am TTCAN-Bus.

Der ebenfalls dargestellte Watchdog Wg und W1 bis W4 ist ein spezieller relativer Zeitpunkt. In jedem Knoten wird ein solcher relativer Zeitpunkt (Watchdog) definiert, zu dem spätestens eine neue Referenznachricht und somit auch Referenzmarke erwartet wird. Der Watchdog stellt somit eine spezielle Zeitmarke dar. Der Watchdog dient vor allem in der Initialisierung und Reinitialisierung zur Überwachung, ob überhaupt eine Kommunikation zustande gekommen ist. Der Watchdog sollte in diesem Fall immer größer sein als der Abstand zwischen den Referenznachrichten.

Dabei ist Eine Zeitmarke ein relativer Zeitpunkt, der die Beziehung zwischen der Relativen Zeit und einer Aktion im ursprünglichen Bus(CAN)-Controller herstellt. Eine Zeitmarke ist als Register dargestellt, wobei ein Controller mehrere  
5 Zeitmarken verwalten kann. Einer Nachricht können mehrere Zeitmarken zugeordnet sein (siehe z.B. in Figur 4: Sendegruppe A kommt sowohl in Zeitfenster ZF1a, als auch in Zeitfenster ZF4a vor).

10 Bezüglich der Applikation wird insbesondere ein Applikationswatchdog bedient. Dieser Watchdog muß von der Applikation regelmäßig bedient werden, um dem TTCAN-Controller den ordnungsgemäßen Betrieb zu signalisieren. Nur  
15 wenn dieser Watchdog bedient wird, werden die Nachrichten vom CAN-Controller gesendet.

Figur 2 zeigt das Prinzip der zeitgesteuerten, periodischen Nachrichten- bzw. Datenübertragung über der Zeit. Diese Nachrichtenübertragung wird durch den Zeitgeber mit Hilfe  
20 der Referenznachricht getaktet. Der Zeitraum  $t_0$  bis  $t_6$  wird dabei als Basiszyklus BZ bezeichnet und in  $k$  Zeitfenster ( $k \in \mathbb{N}$ ) unterteilt. Dabei werden von  $t_0$  bis  $t_1$ ,  $t_6$  bis  $t_7$ ,  $t_{12}$  bis  $t_{13}$  und  $t_{18}$  bis  $t_{19}$  also im Zeitfenster ZFRN die Referenznachrichten RN der jeweiligen Basiszyklen BZ0 bis  
25 BZ3 übertragen. Die Struktur der einer Referenznachricht RN nachfolgenden Zeitfenster ZF1 bis ZF5, also deren Länge (in Segmenten  $S$  mit  $\Delta t_s = t_{sb} - t_{sa}$ ), deren Anzahl und deren zeitlichen Position, ist vorgebbar. Dadurch lässt sich aus mehreren Basiszyklen gleicher Struktur ein Gesamtzyklus GZ1  
30 bilden, der bei  $t_0$  beginnt und bei  $t_{24}$  endet um erneut durchlaufen zu werden. Die Zeitfenster umfassen z.B. 2 bis 5 Segmente mit beispielsweise je 32 Bitzeiten. Die Anzahl der Zeitfenster ist beispielsweise 2 bis 16, wobei auch nur ein Zeitfenster oder mehr als 16 möglich wären. Die Anzahl der

Basiszyklen in einem Gesamtzyklus ist beispielsweise  $2^m$  mit insbesondere  $m \leq 4$ .

Mit tzff1 und tzff2 sind beispielhaft zwei  
5 Sendefreigabeintervalle bzw. Zeitfensterfreigabeintervalle gekennzeichnet, welche z.B. 16 oder 32 Bitzeiten dauern und den Zeitrahmen beschreiben innerhalb dessen mit dem Senden der Nachricht bezüglich des Basiszyklus begonnen werden darf.

10 Jedes Zeitfenster erlaubt das exklusive Senden einer periodischen Nachricht mit unterschiedlicher Länge. In Figur 3 sind beispielhaft zwei Nachrichten unterschiedlicher Länge und die Zuordnung im Zeitfenster dargestellt. Nachricht 1  
15 (N1) als Block 300 beinhaltet z.B. 130 Bit und Nachricht 2 (N2) als Block 301 beispielsweise 47 Bit.

Wie schon erwähnt können maximale und minimale Zeitfenster, abhängig von der Nachrichtenlänge vorgegeben werden, hier in  
20 diesem Beispiel z.B. zwischen 2 und 5 Segmenten pro Zeitfenster. Somit wird ein maximales Zeitfenster ZFmax als Block 302, das 5 Segmente (S1 bis S5) mit je 32 Bitzeiten umfasst und ein minimales Zeitfenster ZFmin als Block 303, welches 2 Segmente (S1 und S2) mit je 32 Bitzeiten umfasst  
25 vorgegeben. In diesen werden die Nachrichten N1 und N2 übertragen, wobei die Nachrichten also die Zeitfenster nicht vollständig ausfüllen müssen, vielmehr werden die Zeitfenstergrößen entsprechend der Nachrichtenlänge vorgegeben. ZFmax muss somit ausreichend Zeit bzw. Platz für  
30 die längste mögliche Nachricht, z.B. 130 Bit bzw. Bitzeiten bieten und ZFmin kann an die kürzest mögliche Nachricht, z.B. 47 Bit, angepasst werden.

Generell ist das Zeitfenster der Zeitrahmen der für eine  
35 bestimmte Nachricht zur Verfügung steht (siehe Figur 3). Das

Zeitfenster einer Nachricht wird mit dem Anliegen der  
Sendefreigabe geöffnet und der Beginn dieses Fensters stimmt  
prinzipiell mit einer definierten Zeitmarke überein. Die  
Länge des Zeitfensters wird aus  $i$  Segmenten mit  
5 beispielsweise 32 Bitzeiten (vgl. Block 304a) bestimmt. Die  
Segmentierung zu insbesondere 32 Bitzeiten stellt dabei eine  
HW-freundliche Größe dar. Das Zeitfenster darf nicht kürzer  
sein, als die längste in diesem Zeitfenster vorkommende  
Nachricht. Die Bitzeit ist insbesondere die nominale CAN-  
10 Bitzeit.

Das Sendefreigabeintervall oder Zeitfensterfreigabeintervall  
beschreibt den Zeitrahmen, innerhalb dessen mit dem Senden  
der Nachricht begonnen werden darf. Das  
15 Sendefreigabeintervall ist ein Teil des Zeitfensters. Die  
Freigabe liegt also im Intervall Zeitmarke und Zeitmarke  
plus Delta an. Der Wert Delta ist deutlich kleiner als die  
Länge des Zeitfensters (z.B. 16 oder 32 Bitzeiten für ZFF1  
oder ZFF2). Eine Nachricht deren Beginn nicht innerhalb des  
20 Sendefreigabeintervalls liegt, darf nicht gesendet werden.

Figur 4 stellt nun einen Gesamtzyklus (Sendematrix) GZ2 dar.  
Gesamtzyklus (Sendematrix): Alle Nachrichten (RN, A bis F  
und Arbitrierend) aller Teilnehmer werden als Komponenten  
25 einer Sendematrix organisiert (siehe Figur 4). Die  
Sendematrix besteht aus einzelnen Basiszyklen BZ0a bis BZ7a.  
Alle Basiszyklen des Gesamtzyklus GZ2 haben die gleiche  
Struktur. Diese Basiszyklen können wahlweise aus exklusiven  
(A bis F) und arbitrierenden Komponenten aufgebaut sein. Die  
30 Gesamtzahl der Zeilen (also Basiszyklen BZ0a bis BZ7a) ist  
hier eine Zahl  $2^m = 8$  mit  $m = 3$ .

Ein Basiszyklus (Zeile der Sendematrix) beginnt mit einer  
Referenzmarke in der Referenznachricht RN und besteht aus  
35 mehreren (i) aufeinander folgenden Zeitfenstern definierter

Länge (erstes Zeitfenster ZF0 bzw. ZFRN für RN). Die Anordnung der Nachrichten innerhalb des Basiszyklus kann frei festgelegt werden. Ein Zeitfenster wird für exklusive Komponenten mit einem CAN Nachrichtenobjekt verknüpft. Ein  
5 Zeitfenster kann auch frei gelassen werden (409,421,441,417,445) oder für arbitrierende Komponenten genutzt werden (403, 427).

Eine Sendegruppe (Spalte der Sendematrix, A bis F) bilden  
10 Nachrichten, die immer im gleichen Zeitfenster, aber in unterschiedlichen Basiszyklen gesendet werden (siehe Figur 4). Somit kann eine Periode aufgebaut werden, z.B. A in ZF1a und ZF4a: 401,407,413,419,425,431,437,443 und  
15 404,410,416,422,428,434,440,446. Innerhalb einer Sendegruppe kann ein Nachrichtenobjekt (eines Zeitfensters) mehrfach gesendet werden. Die Periode einer Nachricht innerhalb einer Sendegruppe muß eine Zahl  $2^l$  sein, wobei gilt:  $l \leq m$ .

Das Nachrichtenobjekt bzw. die Nachricht entspricht dem  
20 Nachrichtenobjekt des Busses, insbesondere in CAN, und umfaßt den Identifier bzw. die Kennung sowie die Daten selbst. In TTCAN wird das Nachrichtenobjekt um wenigstens eine der folgenden Eintragungen, bevorzugter Weise um alle drei, in der Sendematrix ergänzt: Zeitfenster, Basismarke,  
25 Wiederholrate.

Das Zeitfenster ist die Position (ZF0, ZF1a bis ZF5a) im  
Basiszyklus (BZn, Zeile der Sendematrix). Der Beginn des  
Zeitfensters ist definiert durch Erreichen einer bestimmten  
30 Zeitmarke.

Die Basismarke gibt an, in welchem Basiszyklus (BZ0a bis  
BZ7a) im Gesamtzyklus die Nachricht erstmalig gesendet wird.

Die Wiederholrate definiert nach wievielen Basiszyklen diese Übertragung wiederholt wird.

5 Um die Gültigkeit eines Nachrichtenobjekts für den CAN-  
Controller zu kennzeichnen, gibt es ein „permanentes  
Senderequest“, das eine permanente Freigabe des Objekts  
bedeutet (für exklusive Komponenten siehe unten) und ein  
„einzelnes Senderequest“, das eine einmalige Gültigkeit des  
10 Objekts bedeutet (für arbitrierende Komponenten siehe  
unten).

Die automatische Retransmission aus CAN ist für die  
Nachrichten in TTCAN zweckmässigerweise ausgeschaltet.

15 Im weiteren wird nun nochmals die Nachrichtenübertragung -  
Periodische Nachrichten und Spontane Nachrichten im  
Basiszyklus bzw. im Gesamtzyklus, insbesondere bezüglich der  
Applikation, beschrieben. Dabei werden wieder exklusive  
Nachrichten also periodische Nachrichten und arbitrierende  
20 also spontane Nachrichten unterschieden.

Exklusive Nachrichtenobjekte (periodische Nachrichten):

25 Exklusive Nachrichtenobjekte werden gesendet, wenn der  
Applikationswatchdog gesetzt ist, die „permanente  
Sende Anforderung“ der Applikation an den CAN-Controller  
gesetzt ist und das Sendefreigabeintervall des zugehörigen  
Zeitfensters geöffnet ist. In diesem Fall stimmt die  
Zeitmarke für das Nachrichtenobjekt mit der Relativen Zeit  
30 überein. Die permanente Sendeanforderung bleibt gesetzt, bis  
sie von der Applikation selbst zurückgesetzt wird.

Arbitrierende Nachrichtenobjekte (spontane Nachrichten):

Arbitrierende Nachrichtenobjekte werden gesendet, wenn der Applikationswatchdog gesetzt ist, die „einzelne Sendeanforderung“ von der Applikation an den CAN-Controller gesetzt ist und das Sendefreigabeintervall des nächsten dafür bestimmten Zeitfensters geöffnet ist. Dann ist die Zeitmarke für dieses Zeitfenster gleich der Relativen Zeit. Die Sendeanforderung wird nach erfolgreichem Senden vom CAN-Controller zurückgesetzt. Der gleichzeitige Zugriff verschiedener spontaner Nachrichten wird über die Bitarbitrierung von CAN geregelt. Verliert eine spontane Nachricht in diesem Zeitfenster gegen eine andere spontane Nachricht, so kann sie erst im nächsten dafür bestimmten Zeitfenster wieder um den Buszugang kämpfen.

Wird die gesamte Sendematrix bzw. der Gesamtzyklus durchlaufen, so ergibt sich eine zyklische, zeitgesteuerte Nachrichtenübertragung. Zeitgesteuert bedeutet, daß jede Aktion vom Erreichen eines bestimmten Zeitpunkts ausgeht (siehe Zeitmarken und Relative Zeit). Ist der Gesamtzyklus vollständig durchlaufen, d.h. alle Basiszyklen wurden einmal abgearbeitet, so wird wieder mit dem ersten Basiszyklus der Sendematrix begonnen. Es entstehen keine zeitlichen Lücken im Übergang. Ein Überblick eines solchen zeitgesteuerten Kommunikationssystems mit Zeitgeber ist in der Beschreibung und den Figuren der Zeichnung dargestellt worden.

in Figur 5 ist in Anlehnung an Figur 1 ein System mit Teilnehmern und Bussystem dargestellt. Dabei wird in einem Basiszyklus  $n$  beginnend zum Zeitpunkt  $t_n$  eine Zeit-Drift lokaler Zeiten bzw. Zeitbasen festgestellt. Im darauffolgenden Basiszyklus  $n+1$  beginnend mit  $t_{n+1}$  erfolgt dann die Driftkorrektur. Im nächsten Basiszyklus  $n+2$  beginnend mit  $t_{n+2}$  sind dann die Zeiten bzw. Zeitbasen korrigiert.



Figur 6 zeigt nun detailliert eine erfindungsgemässes Driftkorrektur. Jeder Knoten (TTCAN-Controller) enthält dabei:

-einen lokalen Oszillator der mit einem Zähler zusammen die lokale Zeit angibt

-einen Referenzmarker, in dem die lokale Zeit beim Empfang einer Referenzbotschaft zwischengespeichert wird. Der Referenzmarker ist vorteilhafterweise als 2-fach FIFO ausgelegt

-ein lokales Offsetregister (2-fach FIFO), das die Differenz zwischen lokaler Referenzmarke und der Zeitgeberreferenzmarke enthält

-ein Offset-Differenz-Register, das die Differenz der letzten beiden Offsets enthält

-ein Driftkorrekturwert-Register, das den Korrekturwert enthält, mit dem der lokale Zeitgeber nachkorrigiert werden muß

-ein Korrekturperioden-Register

In einem TTCAN-System wird jeder Basiszyklus mit einer Referenzbotschaft begonnen, in der ein Zeitbezug festgelegt wird und jeder Knoten den Abstand seiner lokalen Zeit zu dieser Referenz bestimmt.

Aus der Differenz der Abstände zweier Basiszyklen wird eine lokale Abweichung berechnet und ins Verhältnis zur Gesamtzeit gesetzt, woraus ein Grund-Korrekturwert für die lokale Zeit berechnet wird. Dieser Grund-Korrekturwert kann verfeinert werden, indem bei jedem weiteren Basiszyklus die Differenz der lokalen Abweichung mit zur Korrektur verwendet wird.

Zur einfachen Umsetzung des Algorithmus in Hardware oder Software, kann während einer Korrekturperiode (Basiszyklus) die üblicherweise nötige Quotientenbildung ersetzt werden durch eine Prüfung, wie oft der Korrekturwert in der Korrekturperiode enthalten ist. Dies kann z.B. durch eine

wiederholte Subtraktion des Korrekturwerts von der Korrekturperiode in einem geeigneten Register geschehen, bis der Restwert kleiner dem Subtrahenten ist. Daraufhin wird je nach Vorzeichen der Korrekturwertänderung ein zusätzlicher

5 Zählimpuls eingefügt oder weggelassen. Zum verbleibenden Restwert wird die Differenz zwischen den letzten beiden lokalen Referenzmarken addiert.

Bei eingeschwungenem System ist damit eine Synchronisation auf +/- eine Bitzeit über einen Basiszyklus möglich.

10

Die Begriffe Zeitreferenznachricht, Referenznachricht, Referenzbotschaft und Zeitreferenzbotschaft sind gleichbedeutend.

05.01.00 Sy

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10

## Ansprüche

15

20

25

30

1. Verfahren zum Austausch von Daten in Nachrichten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, welche mittels eines Bussystems verbunden sind und eigene Zeitbasen aufweisen, wobei die, die Daten enthaltenden Nachrichten durch die Teilnehmer über das Bussystem übertragen werden und ein erster Teilnehmer in einer Funktion als Zeitgeber die Nachrichten zeitlich derart steuert, dass er wiederholt eine Referenznachricht, die eine Zeitinformation bezüglich der Zeitbasis des ersten Teilnehmers enthält, in einem vorgebbaren zeitlichen Abstand über den Bus überträgt, wobei der wenigstens zweite Teilnehmer mittels seiner Zeitbasis eine eigene Zeitinformation abhängig von der Zeitinformation des ersten Teilnehmers bildet, wobei aus den beiden Zeitinformationen ein Korrekturwert ermittelt wird und der zweite Teilnehmer seine Zeitinformation und/oder seine Zeitbasis abhängig von dem Korrekturwert anpasst.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der zeitliche Abstand in Zeitfenster vorgegebbarer Länge unterteilt wird, wobei die Nachrichten in den Zeitfenstern übertragen werden.

3. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass eine Referenznachricht und die nachfolgenden Zeitfenster bis zur nächsten Referenznachricht zu einem ersten Zyklus vorgegebbarer Länge und/oder vorgegebbarer Struktur zusammengefasst werden, wobei die Struktur der Länge, Anzahl und zeitlichen Position der auf die Referenznachricht folgenden Zeitfenster in dem zeitlichen Abstand entspricht.
4. Verfahren nach Anspruch 1 und 3, dadurch gekennzeichnet, dass mehrere erste Zyklen gleicher Struktur zu einem zweiten Zyklus zusammengefasst werden, wobei in dem zweiten Zyklus auch Nachrichten in Zeitfenstern wiederholt übertragen werden, deren zeitlicher Abstand größer ist als die zeitliche Länge des ersten Zyklus.
5. Verfahren nach Anspruch 1 und 3, dadurch gekennzeichnet, dass jeder erste Zyklus mit einer Referenznachricht gestartet wird und der wenigstens zweite Teilnehmer einen Abstand seiner Zeitbasis zur Zeitbasis des ersten Teilnehmers ermittelt.
6. Verfahren nach Anspruch 1 und 5, dadurch gekennzeichnet, dass aus der Differenz zweier Abstände der Zeitbasen der wenigstens zwei Teilnehmer der Korrekturwert ermittelt wird.
7. Verfahren nach Anspruch 1 und 2, dadurch gekennzeichnet, dass in wenigstens einem Zeitfenster des ersten oder des zweiten Zyklus eine zyklische Nachrichtenübertragung unterbleibt und in diesem Zeitfenster arbitrierende Nachrichten übertragen werden.
8. Vorrichtung zum Austausch von Daten in Nachrichten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, welche mittels eines Bussystems verbunden sind und eigene Zeitbasen

aufweisen, wobei die, die Daten enthaltenden Nachrichten durch die Teilnehmer über das Bussystem übertragen werden und ein erster Teilnehmer in einer Funktion als Zeitgeber die Nachrichten zeitlich derart steuert, dass er  
5 wiederholt eine Referenznachricht, die eine  
Zeitinformation bezüglich der Zeitbasis des ersten  
Teilnehmers enthält, in einem vorgebbaren zeitlichen  
Abstand über den Bus überträgt, wobei der wenigstens  
zweite Teilnehmer mittels seiner Zeitbasis eine eigene  
10 Zeitinformation abhängig von der Zeitinformation des  
ersten Teilnehmers bildet, wobei aus den beiden  
Zeitinformationen ein Korrekturwert ermittelt wird und  
der zweite Teilnehmer seine Zeitinformation und/oder  
seine Zeitbasis abhängig von dem Korrekturwert anpasst.

15 9. Vorrichtung zur Ermittlung eines Korrekturwertes nach  
einem der Ansprüche 1 bis 8.

20 10. Bussystem zum Austausch von Daten zwischen wenigstens  
zwei Teilnehmern, dadurch gekennzeichnet, dass mit ihm  
ein Verfahren gemäß einem der Ansprüche 1 bis 7  
ausgeführt wird.

05.01.00 Sy

5 ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10 Verfahren und Vorrichtung zum Austausch von Daten zwischen  
wenigstens zwei mit einem Bussystem verbundenen Teilnehmern

Zusammenfassung

15 Verfahren und Vorrichtung zum Austausch von Daten in  
Nachrichten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, welche  
mittels eines Bussystems verbunden sind und eigene Zeitbasen  
aufweisen, wobei die, die Daten enthaltenden Nachrichten  
durch die Teilnehmer über das Bussystem übertragen werden  
20 und ein erster Teilnehmer in einer Funktion als Zeitgeber  
die Nachrichten zeitlich derart steuert, dass er wiederholt  
eine Referenznachricht, die eine Zeitinformation bezüglich  
der Zeitbasis des ersten Teilnehmers enthält, in einem  
vorgebbaren zeitlichen Abstand über den Bus überträgt, wobei  
25 der wenigstens zweite Teilnehmer mittels seiner Zeitbasis  
eine eigene Zeitinformation abhängig von der Zeitinformation  
des ersten Teilnehmers bildet, wobei aus den beiden  
Zeitinformationen ein Korrekturwert ermittelt wird und der  
zweite Teilnehmer seine Zeitinformation und/oder seine  
30 Zeitbasis abhängig von dem Korrekturwert anpasst.  
(Figur 5)

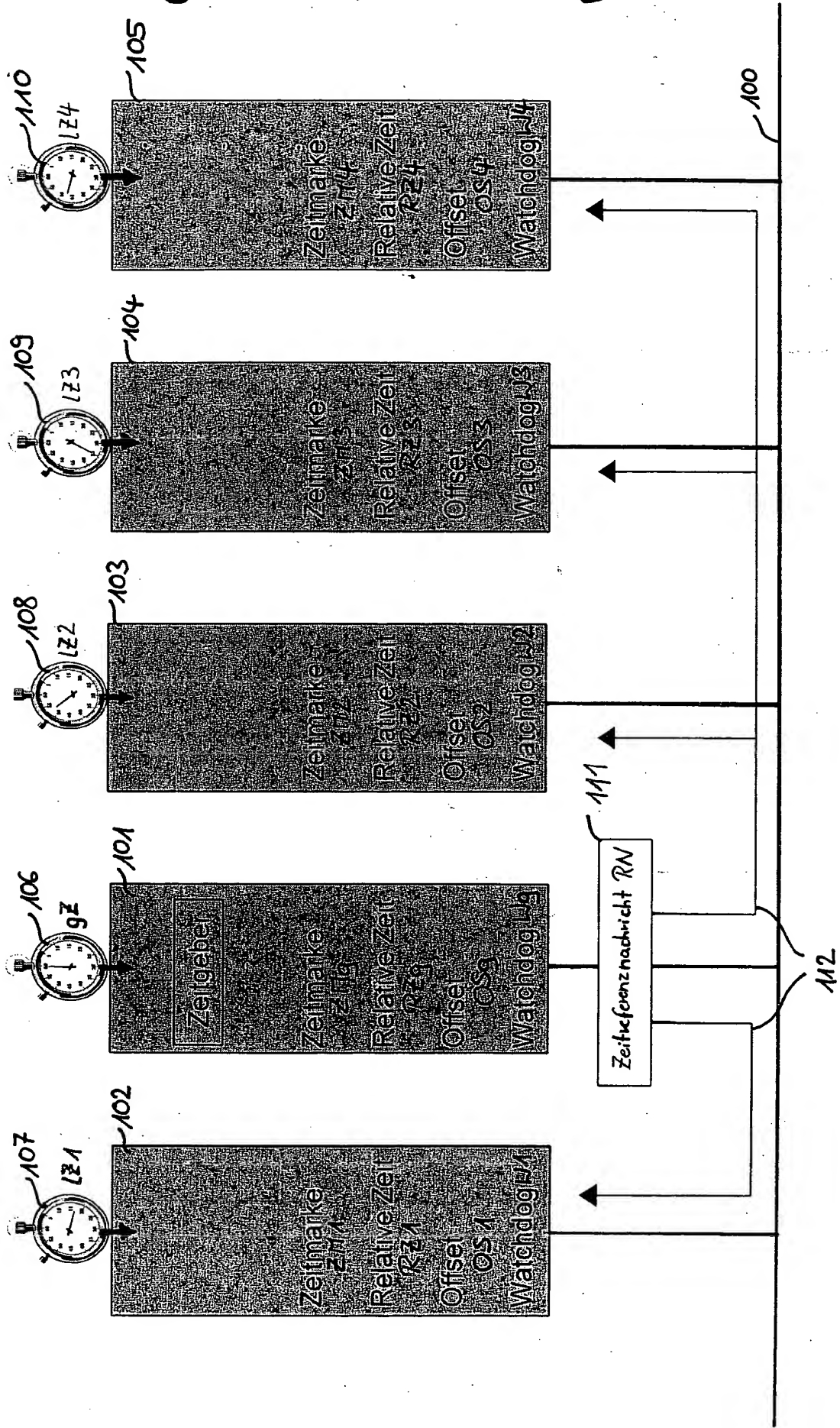
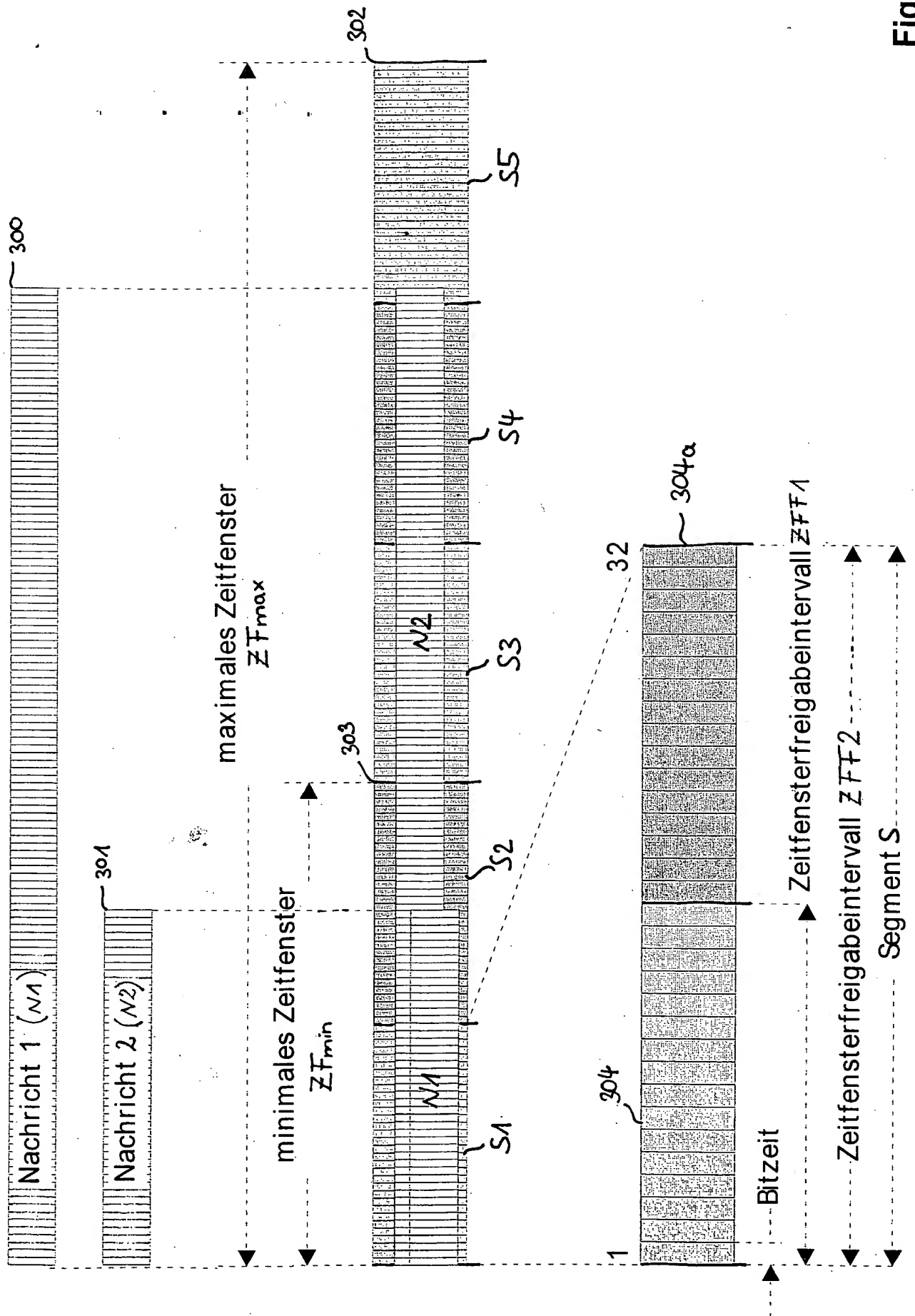


Fig. 1



**Fig. 2**





Basiszyklus 32						
(Zeile in der Matrix)						
Startzyklus	Zeitfenster (Spalte in der Matrix) ZF0 (ZF 0)	Zeitfenster ZF1a	Zeitf. ZF2a	Zeitfenster ZF3a	Zeitfenster ZF4a	Zeitfenster ZF5a
BZ 0a	Zeitreferenznachricht 400	401 A	402 E	403 Arbitrierend	404 A	405 B
BZ 1a	Zeitreferenznachricht 406	407 A	408 E	409	410 A	411 C
BZ 2a	Zeitreferenznachricht 412	413 A	414 E	415 D	416 A	417
BZ 3a	Zeitreferenznachricht 418	419 A	420 E	421	422 A	423 C
BZ 4a	Zeitreferenznachricht 424	425 A	426 E	427 Arbitrierend	428 A	429 B
BZ 5a	Zeitreferenznachricht 430	431 A	432 E	433 F	434 A	435 C
BZ 6a	Zeitreferenznachricht 436	437 A	438 E	439 D	440 A	441
BZ 7a	Zeitreferenznachricht 442	443 A	444 E	445	446 A	447 C
			444			

Gesamtzyklus 672 (Matrix)

A .. F  $\hat{=}$  Sendegruppen

Arbitrierend  $\hat{=}$  reservierte Zeitfenster für arbitrierende Nachrichten

Fig. 4

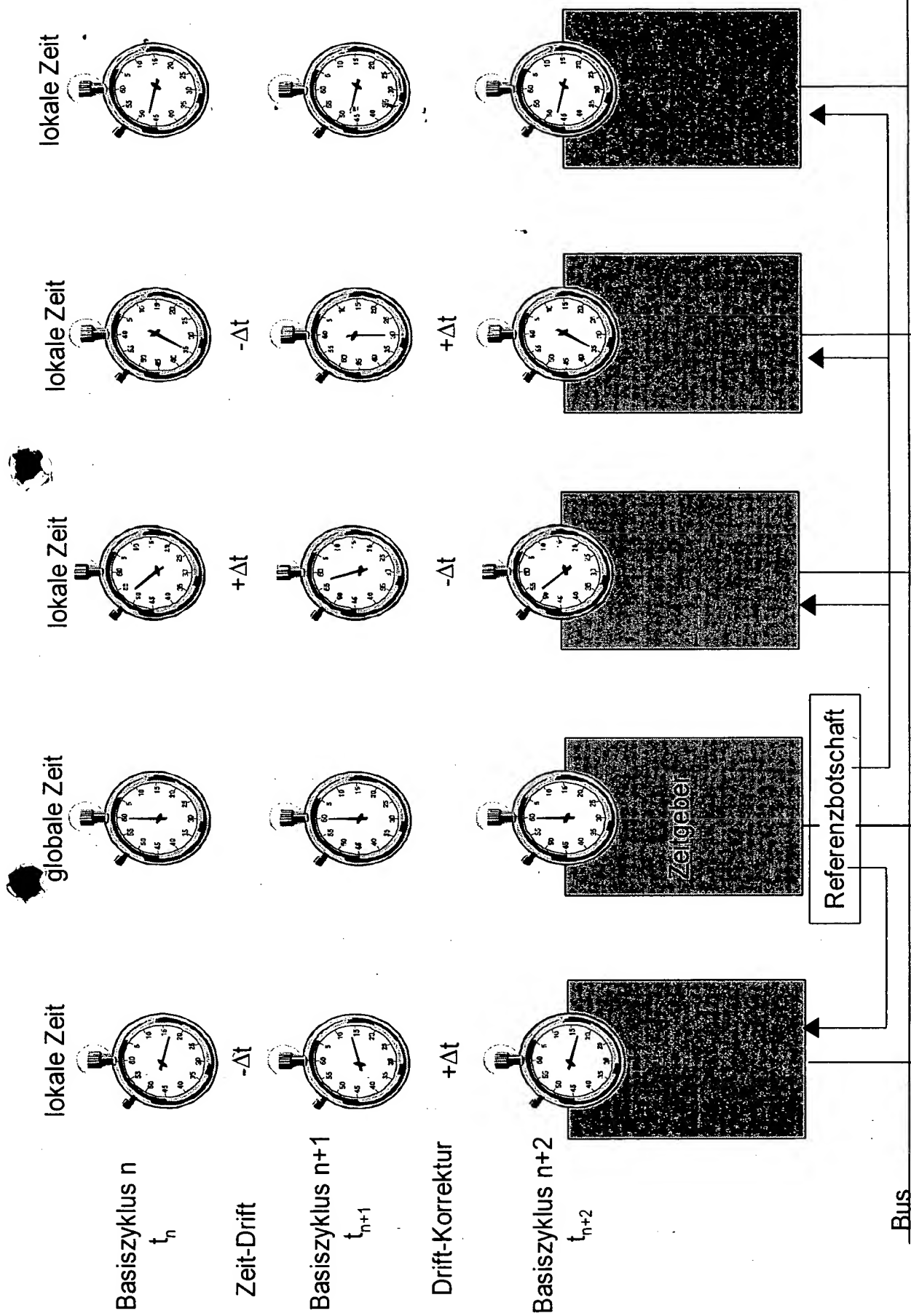


Fig. 5

# Driftkorrektur (Blockschaltbild)

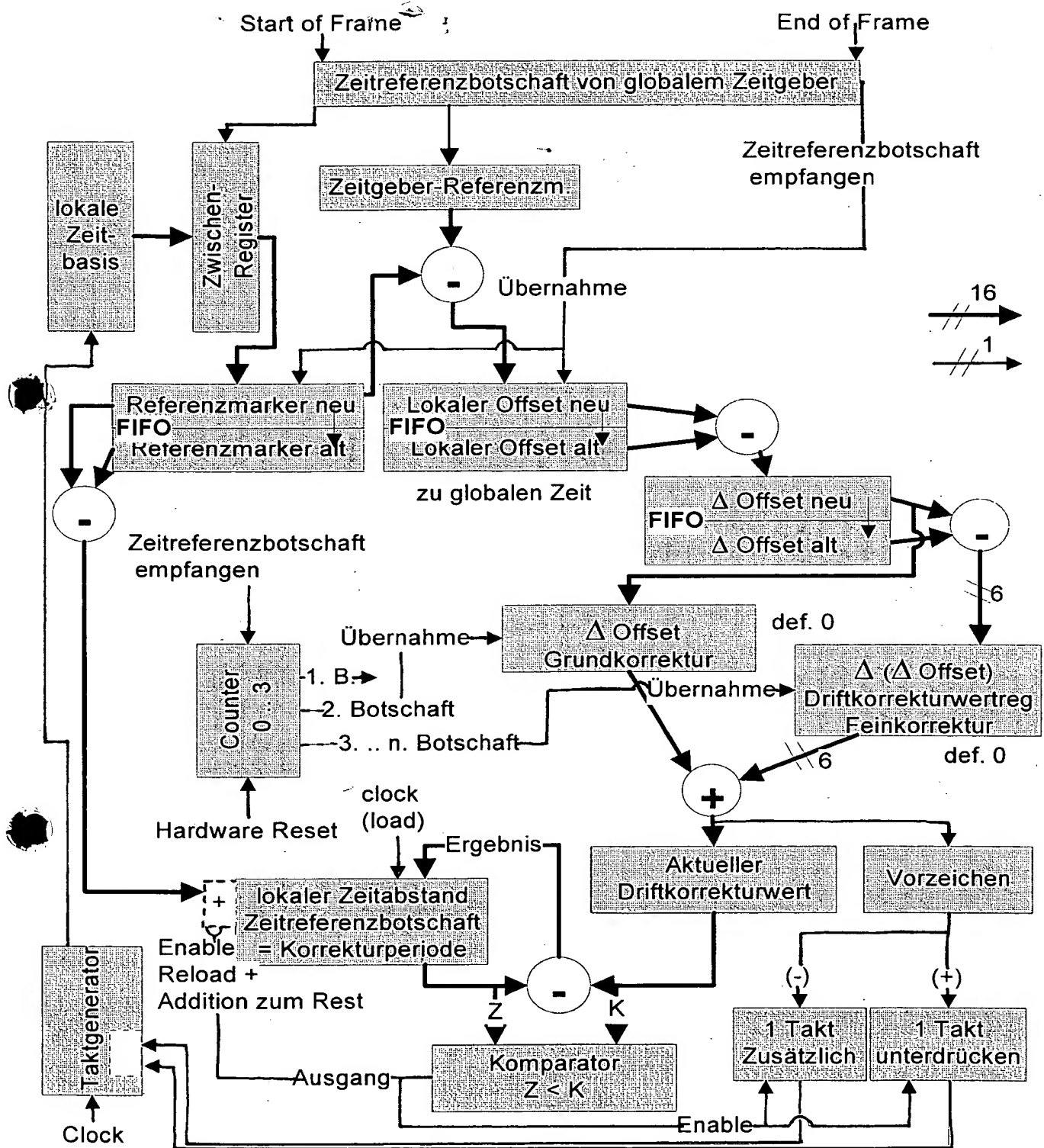


Fig. 6